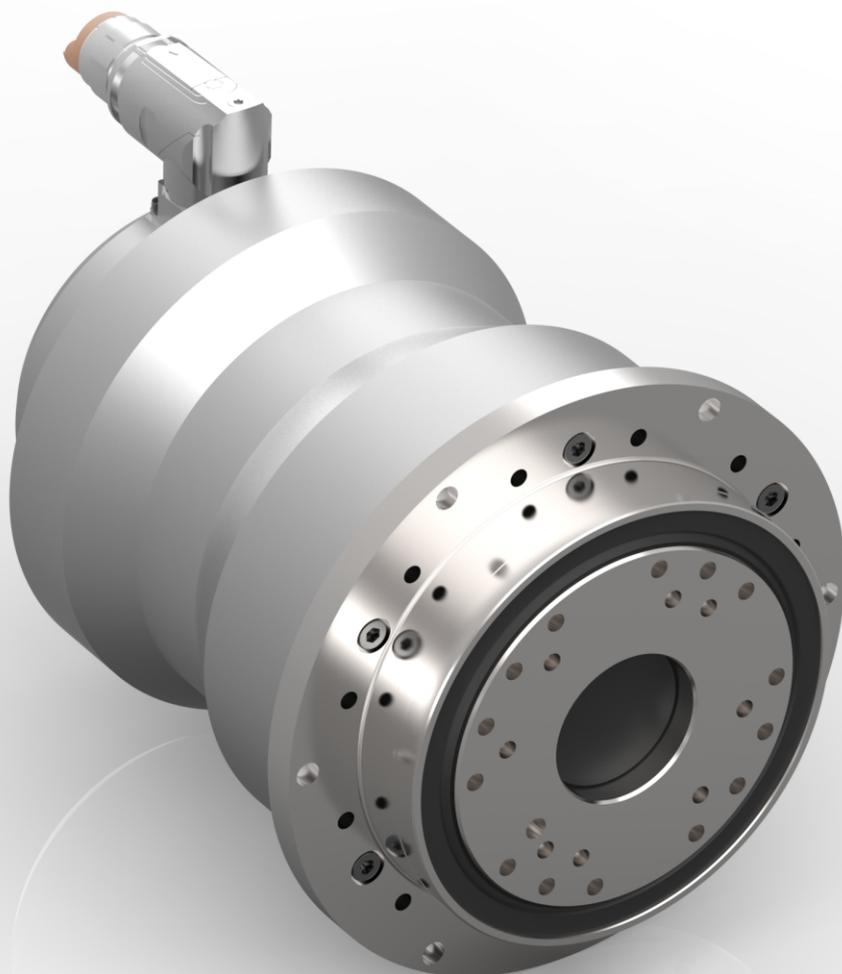


Zykloid-Getriebemotoren DC1F-Baureihe



Zykloidgetriebe
Cycloid Gearboxes



Planetengetriebe
Planetary Gearboxes



Kegelrad-Planetengetriebe
Bevel Planetary Gearboxes



Kegelradgetriebe
Bevel Gearboxes



Hypoidgetriebe
Hypoid Gearboxes



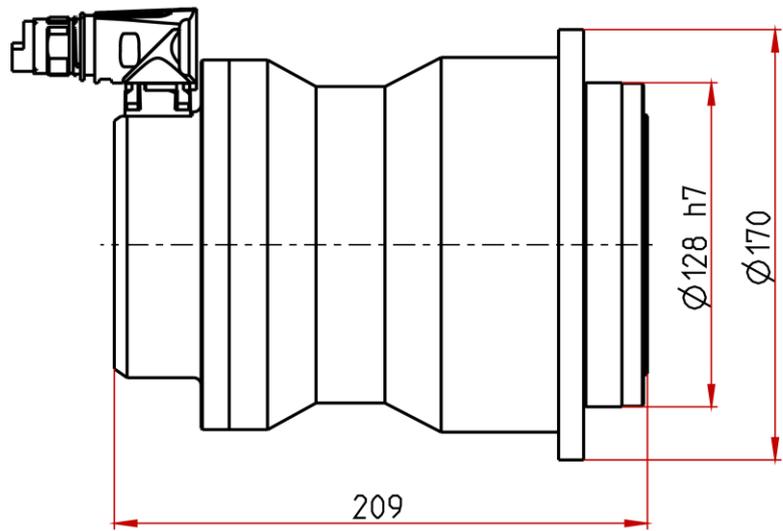
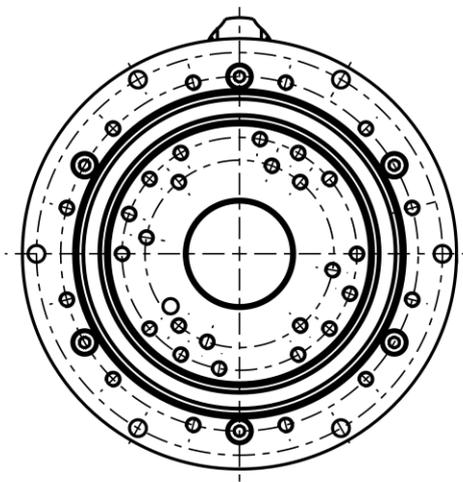
Hypoid-Stirnradgetriebe
Hypoid Helical Gearboxes



Getriebemotoren
Gear Motors



Verzahnungsentwicklung
Gear Development



Leistungsdaten Getriebe

	Zeichen	Einheit	DC1F280
Übersetzung	i		33 / 57 / 69 115 / 125 139 / 175
Nenn-Abtriebsdrehmoment (S1)	T_{2N}	Nm	280
Max. Beschleunigungsdrehmoment (S3)	T_{2B}	Nm	700
NOT-AUS-Drehmoment	T_{2Not}	Nm	1400
Lost motion	LM	arcmin	<1
Nenn-Antriebsdrehzahl (S1)	n_{1N}	min ⁻¹	2000
Max. Antriebsdrehzahl (S3)	n_{1max}	min ⁻¹	4500
Max. zulässige Radialkraft	F_{R2max}	N	11500
Max. zulässige Axialkraft	F_{A2max}	N	17000

Leistungsdaten Motor

	Zeichen	Einheit	DC1F280
Max. Strom	I_{max}	A	16
Zwischenkreisspannung	U_{DC}	V	560
Drehmomentkonstante am Motor	k_{TM}	Nm/A	0,98
Spannungskonstante	k_{EM}	V/1000min ⁻¹	63
Geberprotokolle			EnDat 2.1 / 2.2 Hiperface Hiperface DSL SSI / BISS Resolver DRIVE-CLiQ

Die DC1F-Baureihe von EPPINGER vereint Zykl oidgetriebe mit Synchron-Servomotoren zu besonders kompakten Getriebemotoreinheiten. Diese setzen die Vorteile von Zykl oidgetriebe wie beispielsweise die enorme Leistungsdichte und hohe Überlastbarkeit mit ideal auf die Getriebe abgestimmten Synchronmotoren auf kleinstem Bauraum perfekt um. Es sind verschiedene Ausführungen bezüglich Spannung, Motorfeedbacksystem, Bremse und Kabeln beziehungsweise Steckern lieferbar. Aufgrund der hohen Steifigkeiten und geringen Spiele eignen sich die DC1F-Getriebemotoren besonders zum Einsatz in Robotik, Werkzeugmaschinen und Automatisierung.

